

日 本 国 特 許 庁
PATENT OFFICE
JAPANESE GOVERNMENT

#2/Priority
Hawkins
5/11/01



別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日
Date of Application: 2000年 2月23日

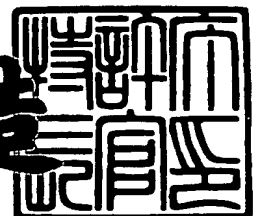
出 願 番 号
Application Number: 特願2000-046225

出 願 人
Applicant(s): 富士通株式会社

2001年 1月 5日

特許庁長官
Commissioner,
Patent Office

及 川 耕 造



出証番号 出証特2000-3109958

【書類名】 特許願

【整理番号】 9903259

【提出日】 平成12年 2月23日

【あて先】 特許庁長官 近藤 隆彦 殿

【国際特許分類】 H03L 7/18

【発明の名称】 遅延時間調整方法と遅延時間調整回路

【請求項の数】 8

【発明者】

【住所又は居所】 神奈川県川崎市中原区上小田中4丁目1番1号 富士通株式会社内

【氏名】 谷口 暢孝

【特許出願人】

【識別番号】 000005223

【氏名又は名称】 富士通株式会社

【代理人】

【識別番号】 100070150

【住所又は居所】 東京都渋谷区恵比寿4丁目20番3号 恵比寿ガーデンプレイスタワー32階

【弁理士】

【氏名又は名称】 伊東 忠彦

【電話番号】 03-5424-2511

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 002989

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9704678

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 遅延時間調整方法と遅延時間調整回路

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 入力信号と出力信号の位相が一致するように前記入力信号の遅延時間を調整する方法であって、

前記入力信号と前記出力信号の位相差が N 周期（ N は 0 以外の整数）となるまで前記出力信号の位相を遅らせることを特徴とする遅延時間調整方法。

【請求項 2】 前記出力信号は、前記入力信号が D L L 回路により遅延されることにより生成される請求項 1 に記載の遅延時間調整方法。

【請求項 3】 入力された第一の周期信号と出力される第二の周期信号の位相が一致するように前記第一の周期信号の遅延時間を調整する方法であって、

前記第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、前記第一の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相に対して遅れているときには、前記第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジが、前記第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジより位相が遅れていると共に前記第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジとの位相差が最小である前記第一の周期信号における立ち上がりエッジと一致するよう前記遅延時間を調整することを特徴とする遅延時間調整方法。

【請求項 4】 入力された第一の周期信号と出力される第二の周期信号の位相が一致するように前記第一の周期信号の遅延時間を調整する方法であって、

前記第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、前記第一の周期信号における第一の立ち上がりエッジの位相に対して遅れているか否かを判断する第一のステップと、

前記第一のステップにおいて、前記第二の周期信号における前記所定の立ち上がりエッジの位相が、前記第一の周期信号における前記第一の立ち上がりエッジの位相に対して遅れていると判断されたときには、前記第二の周期信号における前記所定の立ち上がりエッジの位相と前記第一の周期信号において前記第一の立ち上がりエッジより一周期遅れた第二の立ち上がりエッジの位相とが一致するよう前記第二の周期信号の位相を遅らせる第二のステップとを有することを特徴と

する遅延時間調整方法。

【請求項 5】 入力信号と出力信号の位相が一致するように前記入力信号の遅延時間を調整する遅延時間調整回路であって、

前記入力信号と前記出力信号の位相差が N 周期 (N は 0 以外の整数) となるまで前記出力信号の位相を遅らせる遅延手段を備えたことを特徴とする遅延時間調整回路。

【請求項 6】 入力された第一の周期信号と出力される第二の周期信号の位相が一致するように前記第一の周期信号の遅延時間を調整する遅延時間調整回路であって、

前記第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、前記第一の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相に対して遅れているときには、前記第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジが、前記第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジより位相が遅れていると共に前記第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジとの位相差が最小である前記第一の周期信号における立ち上がりエッジと一致するよう前記遅延時間を調整する遅延手段を備えたことを特徴とする遅延時間調整回路。

【請求項 7】 入力された第一の周期信号と出力される第二の周期信号の位相が一致するように前記第一の周期信号の遅延時間を調整する遅延時間調整回路であって、

前記第一の周期信号を遅延させて前記第二の周期信号を生成する遅延手段と、

前記第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、前記第一の周期信号における第一の立ち上がりエッジの位相に対して遅れているか否かを検出する位相状態検出手段と、

前記位相状態検出手段により、前記第二の周期信号における前記所定の立ち上がりエッジの位相が、前記第一の周期信号における前記第一の立ち上がりエッジの位相に対して遅れていることが検出されたときには、前記第二の周期信号における前記所定の立ち上がりエッジの位相と前記第一の周期信号において前記第一の立ち上がりエッジより一周遅れた第二の立ち上がりエッジの位相とが一致するまで前記第二の周期信号の位相を遅らせるよう前記遅延手段を制御する調整手

段とを備えたことを特徴とする遅延時間調整回路。

【請求項 8】 前記調整手段は、前記第二の周期信号における前記所定の立ち上がりエッジの位相と前記第一の周期信号における前記第二の立ち上がりエッジの位相とが一致した後は、前記第二の周期信号における前記所定の立ち上がりエッジの位相と前記第一の周期信号における前記第二の立ち上がりエッジの位相が許容範囲内で常時一致するよう前記遅延手段を制御する請求項 7 に記載の遅延時間調整回路。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、半導体集積回路において伝送される信号の遅延時間を調整する遅延時間調整回路と遅延時間調整方法に関するものである。

【0002】

【従来の技術】

従来より、DDR (Double Data Rate) - SDRAM 等のように高速動作が要求され、DLL (Delayed Locked Loop) 回路 (DLL アレイ) が搭載された半導体集積回路においては、クロック信号の位相を調整するための遅延時間調整回路が備えられている。

【0003】

図 1 は、従来の上記遅延時間調整回路の構成を示す図である。図 1 に示されるように、この遅延時間調整回路は入力バッファ 1 と、出力バッファ 5 と、分周器 2、4 と、DLL アレイ 3 と、ダミー回路 6 と、位相比較器 8 と、ディレイ調整回路 10 とを備える。

【0004】

ここで、入力バッファ 1 はクロック信号を入力して、信号 C_{in} を出力する。また、分周器 2 及び DLL アレイ 3 は入力バッファ 1 に接続され、分周器 4 及び出力バッファ 5 は DLL アレイ 3 の出力端に接続される。ここで、分周器 2 はターゲットクロック信号 $tclk$ を出力し、DLL アレイ 3 は信号 C_{out} を出力し、出力バッファ 5 は DLL アレイ 3 により遅延されたクロック信号を出力する。さ

らに、上記分周器 2 と分周器 4 の分周率は同率とされる。

【0005】

また、ダミー回路 6 は分周器 4 に接続され、遅延クロック dclk を出力する。そして、位相比較器 8 は分周器 2 及びダミー回路 6 の出力端に接続され、供給されたターゲットクロック信号 tclk 及び帰還した遅延クロック dclk に応じて、結果を示す信号 out をディレイ調整器 10 へフィードバックする。また、ディレイ調整回路 10 の出力端は D L L アレイ 3 に接続され、ディレイ調整回路 10 から D L L アレイ 3 へ制御信号 C S が供給される。

【0006】

図 2 は、図 1 に示された D L L アレイ 3 の構成を示す回路図である。図 2 に示されるように、D L L アレイ 3 は並列接続された複数のスイッチ S W 1 ～ S W n を含む切り替え部 3 1 と、各スイッチ S W 1 ～ S W n に対応するよう設けられたインバータ I N V 1 ～ I N V n とを含む。ここで、切り替え部 3 1 に含まれた各スイッチ S W 1 ～ S W n の切り替えは、ディレイ調整回路 10 から供給される制御信号 C S により制御される。なお、上記インバータ I N V 1 ～ I N V n のそれぞれにおいては、信号が時間 t_d だけ遅延される。

【0007】

上記の回路においては、入力バッファ 1 における遅延時間を d_1 、出力バッファ 5 における遅延時間を d_2 とすると、ダミー回路 6 の遅延時間は $(d_1 + d_2)$ とされる。また、D L L アレイ 3 の遅延時間を d_3 とすると、入力バッファ 1 に入力されたクロック信号が出力バッファ 5 から出力されるまでの遅延時間は $(d_1 + d_2 + d_3)$ となる。

【0008】

さらに、分周器 2, 4 の遅延時間を d_4 とすると、入力バッファ 1 に入力されたクロック信号がターゲットクロック信号 tclk として位相比較器 8 に入力されるまでの遅延時間は $(d_1 + d_4)$ となり、入力バッファ 1 に入力されたクロック信号が遅延クロック信号 dclk として位相比較器 8 に入力されるまでの遅延時間は $(d_1 + d_3 + d_4 + (d_1 + d_2))$ となる。

【0009】

従って、ターゲットクロック信号 $tclk$ と遅延クロック信号 $dclk$ における遅延時間の差は $(d1 + d2 + d3)$ となるため、該差は入力バッファ1に入力されたクロック信号が出力バッファ5から出力されるまでの遅延時間と一致する。これより、入力バッファ1に入力されるクロック信号と、出力バッファ5から出力されるクロック信号との位相を揃えるために、ターゲットクロック信号 $tclk$ と遅延クロック信号 $dclk$ における遅延時間の差 $(d1 + d2 + d3)$ が該クロック信号における n (n は1又は2、あるいは他の自然数)個のクロック分の時間に相当するよう、ディレイ調整回路10によってDLLアレイ3での遅延時間が調整される。

【0010】

以下において、図3及び図4の波形図を参照しつつ、図1に示された従来の遅延時間調整回路の動作を説明する。まず、図3(a)に示された信号 Cin は、図3(b)に示されるように、分周器2によって4分周され、ターゲットクロック信号 $tclk$ として位相比較器8に供給される。一方、DLLアレイ3においては信号 Cin が所定時間遅延され、図3(c)に示された信号 $Cout$ が生成される。そして、この信号 $Cout$ は分周器4により4分周され、図3(d)に示されるモニタクロック信号 $mclk$ が生成される。

【0011】

ここで、分周器2、4の構成は同じものとされるため、分周器2から出力されたターゲットクロック信号 $tclk$ に対する分周器4から出力されたモニタクロック信号 $mclk$ の遅延時間 VD は、DLLアレイ3における遅延時間を意味する。そしてここでは、DLLアレイ3の可変遅延段は、遅延時間を最小とする最小段とされるものとする。

【0012】

また、モニタクロック信号 $mclk$ はダミー回路6において周波数によらず固定時間 FD だけ遅延され、図3(e)に示される遅延クロック信号 $dclk$ が生成される。そして、この遅延クロック信号 $dclk$ と上記ターゲットクロック信号 $tclk$ は、位相比較器8において相互の位相が比較され、時間 TD 分だけ遅延クロック信号 $dclk$ の位相が進んでいることが判定される。このとき位相比較器8は、遅延クロッ

ク信号dclkの位相が時間TD分だけ進んでいることを示す信号outを、ディレイ調整回路10へ供給する。

【0013】

そして、ディレイ調整回路10は信号outに応じた制御信号CSをDLLアレイ3に供給し、DLLアレイ3における遅延時間が時間TDだけ延長される。以上のような動作により、遅延クロック信号dclkの位相がターゲットクロック信号tclkの位相に揃えられる。

【0014】

次に、半導体集積回路における動作の高速化の要求に応じて、入力バッファ1へより高い周波数を有するクロック信号が入力される場合の動作を、図4を参照しつつ説明する。まずこの場合には、分周器2及びDLLアレイ3に供給される信号Cinの周波数は、図4(a)に示されるように、図3(a)に示された信号Cinの周波数より高いものとなる。そしてこの信号Cinは、上記と同様に分周器2によって4分周され、図4(b)に示されるターゲットクロック信号tclkとして位相比較器8に供給される。一方、DLLアレイ3においては信号Cinが所定時間遅延され、図4(c)に示された信号Coutが生成される。そして、この信号Coutは分周器4により4分周され、図4(d)に示されるモニタクロック信号mclkが生成される。

【0015】

ここで分周器2, 4の構成は、上記のように同じものとされるため、分周器2から出力されたターゲットクロック信号tclkに対する分周器4から出力されたモニタクロック信号mclkの遅延時間VDは、DLLアレイ3における遅延時間を意味する。そしてここでは、DLLアレイ3の可変遅延段は、遅延時間を最小とする最小段とされるものとする。

【0016】

また、モニタクロック信号mclkはダミー回路6において周波数によらず固定時間FDだけ遅延され、図4(e)に示される遅延クロック信号dclkが生成される。そして、この遅延クロック信号dclkと上記ターゲットクロック信号tclkは、位相比較器8において相互の位相が比較される。

【0017】

しかしながら、図4（b）と図4（e）に示されるように、信号Cinの周波数が高い場合には、DLLアレイ3における最小段の遅延時間VDとダミー回路6において遅延される周波数に依存しない固定時間FDとの和により、遅延クロック信号dclkの位相がターゲットクロック信号tclkの位相より遅れることが生じ得る。

【0018】

このような場合には、既に遅延クロック信号dclkの位相がターゲットクロック信号tclkの位相より遅れているため、ターゲットクロック信号tclkの一番目のクロックを基準として遅延クロック信号dclkの位相をターゲットクロック信号tclkの位相に合わせるようにDLLアレイ3における遅延時間を調整することはできないという問題がある。なお、このような場合はいわゆるアンダーフロー状態と呼ばれている。

【0019】

【発明が解決しようとする課題】

本発明は、上述の問題を解消するためになされたもので、周波数が高い場合においても信号の遅延時間を容易に調整することができる遅延時間調整回路と遅延時間調整方法を提供することを目的とする。

【0020】

【課題を解決するための手段】

上記の目的は、入力信号と出力信号の位相が一致するように入力信号の遅延時間を調整する方法であって、入力信号と出力信号の位相差がN周期（Nは0以外の整数）となるまで出力信号の位相を遅らせることを特徴とする遅延時間調整方法を提供することにより達成される。このような手段によれば、入力信号と出力信号の位相をそろえるために、出力信号の位相を遅らせる際の自由度を高めることができる。ここで、出力信号は、入力信号がDLL回路により遅延されることによって生成されたものとするれば、DLL回路の遅延段の長さを変化させることにより、容易に入力信号の遅延時間を調整することができる。

【0021】

また、本発明の目的は、入力された第一の周期信号と出力される第二の周期信号の位相が一致するように第一の周期信号の遅延時間を調整する方法であって、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、第一の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相に対して遅れているときには、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジが、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジより位相が遅れていると共に第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジとの位相差が最小である第一の周期信号における立ち上がりエッジと一致するよう遅延時間を調整することを特徴とする遅延時間調整方法を提供することにより達成される。このような手段によれば、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジが、初期状態において、第一の周期信号における所定の立ち上がりエッジに対し位相が遅れている場合でも、第二の周期信号と第一の周期信号の位相を容易に揃えることができる。

【 0 0 2 2 】

また、本発明の目的は、入力された第一の周期信号と出力される第二の周期信号の位相が一致するように第一の周期信号の遅延時間を調整する方法であって、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、第一の周期信号における第一の立ち上がりエッジの位相に対して遅れているか否かを判断する第一のステップと、第一のステップにおいて、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、第一の周期信号における第一の立ち上がりエッジの位相に対して遅れていると判断されたときには、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相と第一の周期信号において第一の立ち上がりエッジより一周期遅れた第二の立ち上がりエッジの位相とが一致するよう第二の周期信号の位相を遅らせる第二のステップとを有することを特徴とする遅延時間調整方法を提供することにより達成される。

【 0 0 2 3 】

このような手段によれば、第一の周期信号の周波数が高くなり、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、第一の周期信号における第一の立ち上がりエッジの位相に対して遅れる場合でも、第二の周期信号の位相を第一の周期信号の位相に容易に揃えることができる。

【 0 0 2 4 】

また、本発明の目的は、入力信号と出力信号の位相が一致するように入力信号の遅延時間を調整する遅延時間調整回路であって、入力信号と出力信号の位相差が N 周期（ N は0以外の整数）となるまで出力信号の位相を遅らせる遅延手段を備えたことを特徴とする遅延時間調整回路を提供することにより達成される。このような手段によれば、入力信号と出力信号の位相をそろえるために、遅延手段において出力信号の位相を遅らせる際の自由度を高めることができる。

【 0 0 2 5 】

また、本発明の目的は、入力された第一の周期信号と出力される第二の周期信号の位相が一致するように第一の周期信号の遅延時間を調整する遅延時間調整回路であって、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、第一の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相に対して遅れているときには、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジが、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジより位相が遅れていると共に第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジとの位相差が最小である第一の周期信号における立ち上がりエッジと一致するよう遅延時間を調整する遅延手段を備えたことを特徴とする遅延時間調整回路を提供することにより達成される。このような手段によれば、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジが、初期状態において、第一の周期信号における所定の立ち上がりエッジに対し位相が遅れている場合でも、遅延手段において遅延時間を調整することにより第二の周期信号と第一の周期信号の位相を容易に揃えることができる。

【 0 0 2 6 】

また、本発明の目的は、入力された第一の周期信号と出力される第二の周期信号の位相が一致するように第一の周期信号の遅延時間を調整する遅延時間調整回路であって、第一の周期信号を遅延させて第二の周期信号を生成する遅延手段と、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、第一の周期信号における第一の立ち上がりエッジの位相に対して遅れているか否かを検出する位相状態検出手段と、位相状態検出手段により、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、第一の周期信号における第一の立ち上がりエッジの位相

に対して遅れていることが検出されたときには、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相と第一の周期信号において第一の立ち上がりエッジより一周期遅れた第二の立ち上がりエッジの位相とが一致するまで第二の周期信号の位相を遅らせるよう遅延手段を制御する調整手段とを備えたことを特徴とする遅延時間調整回路を提供することにより達成される。このような手段によれば、第一の周期信号の周波数が高くなり、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、第一の周期信号における第一の立ち上がりエッジの位相に対して遅れる場合でも、調整手段が遅延手段を制御することにより第二の周期信号の位相を第一の周期信号の位相に容易に揃えることができる。

【 0 0 2 7 】

ここで、調整手段は、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相と第一の周期信号における第二の立ち上がりエッジの位相とが一致した後は、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相と第一の周期信号における第二の立ち上がりエッジの位相が許容範囲内で常時一致するよう遅延手段を制御するものとして行うことができる。このような手段によれば、第一の周期信号と位相が揃った第二の周期信号を安定して外部へ出力することができる。

【 0 0 2 8 】

【発明の実施の形態】

以下において、本発明の実施の形態を図面を参照しつつ詳しく説明する。なお、図中同一符号は、同一又は相当部分を示す。

【 0 0 2 9 】

図 5 は、本発明の実施の形態に係る遅延時間調整回路の構成を示す図である。図 5 に示されるように、本発明の実施の形態に係る遅延時間調整回路は、入力バッファ 1 と、出力バッファ 5 と、分周器 2、4 と、DLL アレイ 7 と、ダミー回路 6 と、位相比較器 8 と、ディレイ調整回路 24 と、状態判定回路 20 と、状態検出回路 22 とを備える。

【 0 0 3 0 】

なお、上記分周器 2 は信号の位相を調整する際に用いられる基準（ターゲット）を決定する要素であり、分周器 4 は該位相の調整を図る頻度を決定する要素で

あると考えることができる。

【 0 0 3 1 】

また、入力バッファ 1 はクロック信号を入力する。また、分周器 2 及び D L L アレイ 7 は入力バッファ 1 に接続され、分周器 4 及び出力バッファ 5 は D L L アレイ 7 の出力端に接続される。ここで、分周器 2 はターゲットクロック信号 tclk を出力する。また、ダミー回路 6 は分周器 4 に接続され、遅延クロック dclk を出力する。そして、位相比較器 8 は分周器 2 及びダミー回路 6 の出力端に接続され、位相比較の結果を示す信号 out を状態判定回路 2 0 と状態検出回路 2 2 に供給する。

【 0 0 3 2 】

また、状態検出回路 2 2 はさらに、D L L アレイ 7 による位相比較動作を開始する時にハイレベルに活性化されるパワーオンリセット信号 resz を受けて、状態検出結果信号 fstz を状態判定回路 2 0 へ供給する。そして、状態判定回路 2 0 はディレイ調整回路 2 4 へ比較結果信号 upz を供給する。また、ディレイ調整回路 2 4 の出力端は D L L アレイ 7 に接続され、ディレイ調整回路 2 4 から D L L アレイ 7 へ制御信号 C S が供給される。ここで、分周器 2, 4 における分周率は例えば 4 とされる。なお、図 5 に示された遅延時間調整回路においては、後述するように D L L アレイ 7 に含まれる遅延段数（インバータ I N V 1 ~ I N V n）は従来より少なくても足りることとなる。

【 0 0 3 3 】

以下において、上記遅延時間調整回路の動作を図 6 及び図 7 の波形図を参照して説明する。まず、上記より図 6（a）に示された信号 C i n は、図 6（b）に示されるように、分周器 2 によって 4 分周され、ターゲットクロック信号 tclk として位相比較器 8 に供給される。一方、D L L アレイ 7 においては信号 C i n が所定時間遅延され、図 6（c）に示された信号 C o u t が生成される。そして、この信号 C o u t は分周器 4 により 4 分周され、図 6（d）に示されるモニタクロック信号 mclk が生成される。

【 0 0 3 4 】

ここで、分周器 2, 4 の構成は同じものとされるため、分周器 2 から出力され

たターゲットクロック信号tclkに対する分周器4から出力されたモニタクロック信号mclkの遅延時間VDは、DLLアレイ7における遅延時間を意味する。そしてここでは、DLLアレイ7の可変遅延段は、遅延時間を最小とする最小段とされるものとする。

【0035】

また、モニタクロック信号mclkはダミー回路6において周波数によらず固定時間FDだけ遅延され、図3(e)に示される遅延クロック信号dclkが生成される。そして、この遅延クロック信号dclkと上記ターゲットクロック信号tclkは、位相比較器8において相互の位相が比較され、時間TD分だけ遅延クロック信号dclkの位相が進んでいることが判定される。このとき位相比較器8は、遅延クロック信号dclkの位相が時間TD分だけ進んでいることを示す信号outを、状態判定回路20及び状態検出回路22へ供給する。

【0036】

そしてこのとき、状態検出回路22は、後に詳しく記すように、DLLアレイ7による遅延時間調整動作の開始時にハイレベルとされたパワーオンリセット信号reszを受けてハイレベルの状態検出結果信号fstzを状態判定回路20へ供給する。これにより、状態判定回路20は、後述するように、ハイレベルの比較結果信号upzをディレイ調整回路24へ供給することとなる。

【0037】

そして、ディレイ調整回路10は供給されたハイレベルの比較結果信号upzに応じた制御信号CSをDLLアレイ7に供給し、DLLアレイ7における遅延時間が時間TDだけ延長される。以上のような動作によって、遅延クロック信号dclkとして図6(f)に示された信号Lonが生成されることにより、遅延クロック信号dclkの位相がターゲットクロック信号tclkの位相に揃えられロックオンされる。なおロックオンとは、遅延クロック信号dclkとターゲットクロック信号tclkとの位相を、許容範囲内で常時一致させることをいう。またここで、許容範囲とは、例えば、該遅延時間調整回路が搭載される半導体集積回路のスペックにおいて、正常動作を保証する動作周波数のマージンをいう。

【0038】

次に、半導体集積回路における動作の高速化の要求に応じて、入力バッファ 1 へより高い周波数を有するクロック信号が入力される場合の動作を、図 7 を参照しつつ説明する。まずこの場合には、分周器 2 及び D L L アレイ 7 に供給される信号 C i n の周波数は、図 7 (a) に示されるように、図 6 (a) に示された信号 C i n の周波数より高いものとなる。そしてこの信号 C i n は、上記と同様に分周器 2 によって 4 分周され、図 7 (b) に示されるターゲットクロック信号 t c l k として位相比較器 8 に供給される。

【 0 0 3 9 】

一方、D L L アレイ 7 においては信号 C i n が所定時間遅延され、図 7 (c) に示された信号 C o u t が生成される。そして、この信号 C o u t は分周器 4 により 4 分周され、図 7 (d) に示されるモニタクロック信号 m c l k が生成される。

【 0 0 4 0 】

ここで分周器 2, 4 の構成は、上記のように同じものとされるため、分周器 2 から出力されたターゲットクロック信号 t c l k に対する分周器 4 から出力されたモニタクロック信号 m c l k の遅延時間 V D は、D L L アレイ 7 における遅延時間を意味する。そしてここでは、D L L アレイ 7 の可変遅延段は、遅延時間を最小とする最小段とされるものとする。

【 0 0 4 1 】

また、モニタクロック信号 m c l k はダミー回路 6 において周波数によらず固定時間 F D だけ遅延され、図 7 (e) に示される遅延クロック信号 d c l k が生成される。そして、この遅延クロック信号 d c l k と上記ターゲットクロック信号 t c l k は、位相比較器 8 において相互の位相が比較される。

【 0 0 4 2 】

しかしながら、図 7 (b) と図 7 (e) に示されるように、信号 C i n の周波数が高い場合には、D L L アレイ 7 における最小段の遅延時間 V D とダミー回路 6 において遅延される周波数に依存しない固定時間 F D との和により、遅延クロック信号 d c l k の位相がターゲットクロック信号 t c l k の位相より遅れることが生じ得る。

【 0 0 4 3 】

このような場合には、既に遅延クロック信号dclkの位相がターゲットクロック信号tclkの位相より遅れているため、ターゲットクロック信号tclkの最初の立ち上がり（ロウレベルからハイレベルへの遷移を指称し、「立ち上がりエッジ」とも呼ばれる）を基準として遅延クロック信号dclkの位相をターゲットクロック信号tclkの位相に合わせるようにDLLアレイ7における遅延時間を調整することはできない。

【0044】

このとき、図5に示された状態検出回路22は、位相比較器8における比較結果によらず、供給されたパワーオンリセット信号reszに応じて、上記と同様にハイレベルの状態検出結果信号fstzを状態判定回路20へ供給するため、ディレイ調整回路24は、状態判定回路20よりハイレベルの比較結果信号upzを供給されることとなる。なお、状態検出回路22と状態判定回路20については、後に詳しく説明する。

【0045】

従って、ディレイ調整回路24は供給されたハイレベルの比較結果信号upzに応じた制御信号CSをDLLアレイ7に供給し、DLLアレイ7における遅延時間が延長される。

【0046】

ここで、上記のような位相比較動作とその結果による遅延時間の延長が繰り返されることにより、さらに時間ADを超えた長い時間遅延され、遅延クロック信号dclkの最初のクロック（立ち上がり）がターゲットクロック信号tclkの二番目のクロック（立ち上がり）より遅れることとなると、位相比較器8からはロウレベルの信号outが状態検出回路22へ供給される。これにより、状態検出回路22はロウレベルの状態検出結果信号fstzを状態判定回路20へ供給するため、状態判定回路20が活性化され、位相比較器8における比較結果がそのままロウレベルの比較結果信号upzとして、ディレイ調整回路24へ供給される。

【0047】

このようにして、ディレイ調整回路24は供給された上記比較結果信号upzに応じた制御信号CSをDLLアレイ7に供給し、DLLアレイ7における遅延時

間が短縮される。その結果、図7(f)に示されるように、最初のクロック（立ち上がり）がターゲットクロック信号tclkの二番目のクロック（立ち上がり）と揃うように位相が調整された信号Lonが、遅延クロック信号dclkとして生成され、ロックオンされる。

【0048】

以下において、図5に示された位相比較器8について、詳しく説明する。図8に示されるように、位相比較器8はNAND回路80～85を含み、ターゲットクロック信号tclkがNAND回路81，82へ供給され、遅延クロック信号dclkがNAND回路83へ供給される。そして、NAND回路84の出力端から信号outが出力される。

【0049】

図9は、遅延クロック信号dclkの最初のクロックがターゲットクロック信号tclkの一番目のクロックより遅れている場合の上記位相比較器8の動作を示す波形図である。なお、図9においては、遅延クロック信号dclkとターゲットクロック信号tclk及び信号outの他に、図9(c)から図9(f)において、それぞれNAND回路80～83の出力ノードNA，NB，NC，NDにおける電位変動が示されている。

【0050】

ここで、図9に示されるように、遅延クロック信号dclkの最初のクロックがターゲットクロック信号tclkの一番目のクロックより遅れている場合には、ターゲットクロック信号tclkのいわゆる立ち上がり時刻TA以前においては、NAND回路84，85によりハイレベル又はロウレベルの信号outがラッチされる。そして、時刻TAにおいてターゲットクロック信号tclkがハイレベルとなると、ノードNBの電位がロウレベルに下がり、その結果として信号outがロウレベルに固定される。このようにして、位相比較器8はロウレベルの信号outを状態検出回路22及び状態判定回路20に供給することにより、遅延クロック信号の最初のクロックがターゲットクロック信号の一番目のクロックに対して遅れているという判定結果(decrease)を伝達する。

【0051】

同様に、図 1 0 は、遅延クロック信号 dclk の最初のクロックがターゲットクロック信号 tclk の一番目のクロックより進んでいる場合の上記位相比較器 8 の動作を示す波形図である。なお、図 1 0 においても、遅延クロック信号 dclk とターゲットクロック信号 tclk 及び信号 out の他に、図 1 0 (c) から図 1 0 (f) において、それぞれ NAND 回路 8 0 ~ 8 3 の出力ノード NA, NB, NC, ND における電位変動が示されている。

【 0 0 5 2 】

ここで、図 1 0 に示されるように、遅延クロック信号 dclk の最初のクロックがターゲットクロック信号 tclk の一番目のクロックより進んでいる場合には、ターゲットクロック信号 tclk のいわゆる立ち上がり時刻 TA 以前においては、NAND 回路 8 4, 8 5 によりハイレベル又はロウレベルの信号 out がラッチされる。そして、時刻 TA においてターゲットクロック信号 tclk がハイレベルとなると、ノード NA の電位がロウレベルに下がり、その結果として信号 out がハイレベルに固定される。このようにして、位相比較器 8 はハイレベルの信号 out を状態検出回路 2 2 及び状態判定回路 2 0 に供給することにより、遅延クロック信号 dclk の最初のクロックがターゲットクロック信号 tclk の一番目のクロックに対して進んでいるという判定結果 (decrease) を伝達する。

次に、図 5 に示された状態検出回路 2 2 について詳しく説明する。図 1 1 は、図 5 に示された状態検出回路 2 2 の構成を示す回路図である。図 1 1 に示されるように状態検出回路 2 2 は、遅延回路 4 0 と、インバータ 4 1 ~ 4 5 と、NOR 回路 NOR 1 と、ゲート GT 1, GT 2 と、N チャネル MOS トランジスタ NT 1 ~ NT 7 と、P チャネル MOS トランジスタ PT 1 ~ PT 8 とを備える。そして、遅延回路 4 0 は直列接続されたインバータ 4 6 ~ 4 8 と、MOS キャパシタ MC 1, MC 2 とを含む。

【 0 0 5 3 】

ここで、図 1 1 に示されるように、位相比較器 8 から供給された信号 out は NOR 回路 NOR 1 及び遅延回路 4 0 へ供給される。従って、NOR 回路 NOR 1 には、信号 out と該信号 out が遅延回路 4 0 により所定時間遅延された信号とが入力される。また、本実施の形態に係る遅延時間調整回路の電源が投入された時に

、ロウレベルからハイレベルへ遷移するパワーオンリセット信号reszが、インバータ42の入力端とNチャネルMOSトランジスタNT1のゲートに供給される。また、上記NチャネルMOSトランジスタNT1のソースは接地ノードNgに接続され、ドレインはインバータ45を介して状態検出回路22の出力ノードNoutに接続される。

【0054】

また、インバータ43、44間及びインバータ44、45間にそれぞれ接続されたゲートGT1、GT2は、共にNOR回路1の出力信号に応じて開閉される。

【0055】

次に、状態検出回路22の動作を説明する。まず、電源投入時においてNチャネルMOSトランジスタNT1のゲートにハイレベルのパワーオンリセット信号reszが供給されるため、NチャネルMOSトランジスタNT1がオンし、インバータ45へ接地ノードNgより接地電圧が供給される。これにより、ロウレベルの信号がインバータ45により反転され、状態検出回路22の出力ノードNoutへはハイレベルの状態検出結果信号fstzが供給される。

【0056】

なおこのとき、PチャネルMOSトランジスタPT1、PT2のゲートにはインバータ42よりロウレベルの信号が供給されるため、両PチャネルMOSトランジスタPT1、PT2はオンする。これより、インバータ43、44には電源ノードNvから電源電圧vccが供給されるため、NチャネルMOSトランジスタNT3、NT5のゲートへはロウレベルの信号が供給され、両NチャネルMOSトランジスタNT3、NT5はオフされる。

【0057】

以上より、初期状態においては、状態検出回路22は不活性化され、ハイレベルに固定された状態検出結果信号fstzを出力する。ここで、位相比較器8から供給される信号outがハイレベルからロウレベルに変化したとすると、NOR回路NOR1の一方の入力端にはロウレベルの信号が入力されるが、該ロウレベルの信号outが遅延回路40を伝送する間は、NOR回路NOR1の他方の入力端に

は依然としてロウレベルの信号outが供給される。従って、この間においてはNOR回路NOR 1からはハイレベルの信号が出力される。

【0058】

これにより、ゲートGT 1, GT 2はオープン状態とされるため、ロウレベルを有したインバータ4 3の出力信号がゲートGT 1を介してインバータ4 4へ伝送される。そしてさらに、インバータ4 4はハイレベルを有した出力信号をゲートGT 2を介してインバータ4 5へ伝送する。従って、この場合にはインバータ4 5から出力ノードNoutへロウレベルを有した信号が供給される。

【0059】

以上より、位相比較器8より供給される信号outがハイレベルからロウレベルへ遷移したときにおいてのみ、状態検出回路2 2はロウレベルの状態検出結果信号fstzを出力することとなる。

【0060】

次に、図5に示された状態判定回路2 0について詳しく説明する。図1 2は、図5に示された状態判定回路2 0の構成を示す回路図である。図1 2に示されるように、状態判定回路2 0はNOR回路NOR 2と、該NOR回路NOR 2に接続されたインバータ4 9とを含む。ここで、NOR回路NOR 2の二つの入力端には、位相比較器8から供給される信号outと、状態検出回路2 2から供給される状態検出結果信号fstzとが入力される。そして、インバータ4 9の出力端から比較結果信号upzがディレイ調整回路2 4へ供給される。

【0061】

次に、上記状態判定回路2 0の動作を説明する。まず初期状態においては、上記のように、ハイレベルを有する状態検出結果信号fstzがNOR回路NOR 2に供給されるため、インバータ4 9へは信号outの論理レベルによらず常にロウレベルの信号が供給される。従って、インバータ4 9からはハイレベルの比較結果信号upzがディレイ調整回路2 4へ出力される。なお、上記のようにディレイ調整回路2 4は、ハイレベルの比較結果信号upzが供給された場合には、DLLアレイ7での遅延時間を増大させるようDLLアレイ7の切り替え部3 1を制御し、ロウレベルの比較結果信号upzが供給された場合には、DLLアレイ7での遅

延時間を短縮するようDLLアレイ7の切り替え部31を制御する。

【0062】

ここで、状態判定回路20は、状態検出回路22からロウレベルの状態検出結果信号fstzが供給されるまで、ハイレベルの比較結果信号upzをディレイ調整回路24へ出力する。そして、状態判定回路20は、状態検出回路22からロウレベルの状態検出結果信号fstzが供給されたとき、NOR回路NOR2が活性化されるため、位相比較器8から供給された信号outと同じ論理レベルの信号を比較結果信号upzとしてディレイ調整回路24へ供給する。

【0063】

以上より、本実施の形態に係る遅延時間調整回路によれば、初期状態において遅延クロック信号dclkの最初のクロックがターゲットクロック信号tclkの一番目のクロックより進んでいる場合には、遅延クロック信号dclkの最初の立ち上がりがターゲットクロック信号tclkの一番目の立ち上がりに揃うように、遅延クロック信号dclkがさらに遅延される。

【0064】

そして、クロック信号の周波数が高くなり、DLLアレイ7が最小段の時でさえも遅延クロック信号dclkの最初のクロックがターゲットクロック信号tclkの一番目のクロックより遅れている場合には、遅延クロック信号dclkの最初の立ち上がりがターゲットクロック信号tclkの二番目の立ち上がりに揃うように、遅延クロック信号dclkがさらに遅延される。

【0065】

従って、従来のアンダーフロー状態を回避して、クロック周波数が高周波化したときにおいても容易にクロック信号の位相調整ができるため、半導体集積回路の動作周波数帯域を拡大することができる。

【0066】

【発明の効果】

上述の如く、入力信号と出力信号の位相差がN周期（Nは0以外の整数）となるまで出力信号の位相を遅らせるよう遅延時間を調整すれば、入力信号と出力信号の位相をそろえるよう出力信号の位相を遅らせる際の自由度を高めることがで

きるため、入力信号の周波数に依らず容易に入力信号と出力信号の位相をそろえることができる。

【 0 0 6 7 】

また、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、第一の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相に対して遅れているときには、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジが、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジより位相が遅れていると共に第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジとの位相差が最小である第一の周期信号における立ち上がりエッジと一致するよう遅延時間を調整すれば、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジが、初期状態において、第一の周期信号における所定の立ち上がりエッジに対し位相が遅れている場合でも、第二の周期信号と第一の周期信号の位相を容易に揃えることができるため、第一の周期信号が高周波数化した場合であっても、所望の位相調整が不可能となるいわゆるアンダーフロー状態を回避し、汎用性及び動作の信頼性を高めることができる。

【 0 0 6 8 】

また、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、第一の周期信号における第一の立ち上がりエッジの位相に対して遅れていると判断されたときには、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相と第一の周期信号において第一の立ち上がりエッジより一周期遅れた第二の立ち上がりエッジの位相とが一致するよう第二の周期信号の位相を遅らせることとすれば、第一の周期信号の周波数が高くなり、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相が、第一の周期信号における第一の立ち上がりエッジの位相に対して遅れる場合でも、第二の周期信号の位相を第一の周期信号の位相に容易に揃えることができるため、汎用性及び動作の信頼性を高めることができる。

【 0 0 6 9 】

また、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相と第一の周期信号における第二の立ち上がりエッジの位相とが一致した後は、第二の周期信号における所定の立ち上がりエッジの位相と第一の周期信号における第二の立ち上がりエッジの位相が許容範囲内で常時一致するよう上記遅延時間を制御すれば、第

一の周期信号と位相が揃った第二の周期信号を安定して外部へ出力することができるため、動作の信頼性を高めることができる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

従来の遅延時間調整回路の構成を示す図である。

【図 2】

図 1 に示された D L L (Delayed Locked Loop) アレイの構成を示す回路図である。

【図 3】

図 1 に示された従来の遅延時間調整回路の動作を示す第一の波形図である。

【図 4】

図 1 に示された従来の遅延時間調整回路の動作を示す第二の波形図である。

【図 5】

本発明の実施の形態に係る遅延時間調整回路の構成を示す図である。

【図 6】

図 5 に示された遅延時間調整回路の動作を示す第一の波形図である。

【図 7】

図 5 に示された遅延時間調整回路の動作を示す第二の波形図である。

【図 8】

図 5 に示された位相比較器の構成を示す回路図である。

【図 9】

遅延クロック信号の最初のクロックがターゲットクロック信号の一番目のクロックより遅れている場合における、図 8 に示された位相比較器の動作を示す波形図である。

【図 1 0】

遅延クロック信号の最初のクロックがターゲットクロック信号の一番目のクロックより進んでいる場合における、図 8 に示された位相比較器の動作を示す波形図である。

【図 1 1】

図5に示された状態検出回路の構成を示す回路図である。

【図12】

図5に示された状態判定回路の構成を示す回路図である。

【符号の説明】

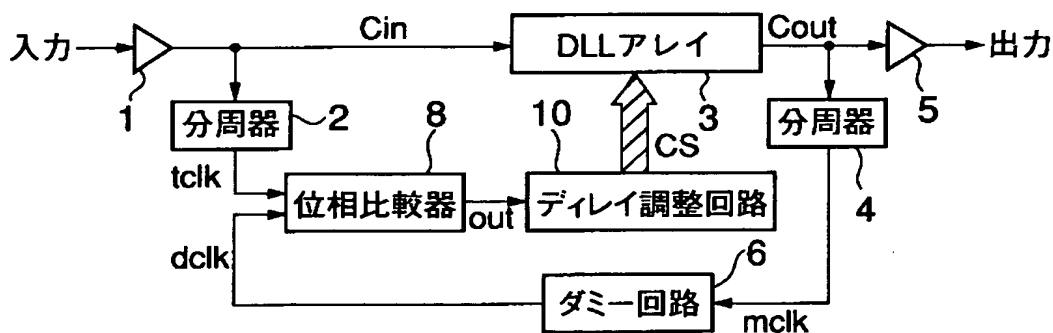
- 1 入力バッファ
- 2, 4 分周器
- 3, 7 DLL (Delayed Locked Loop) アレイ
- 5 出力バッファ
- 6 ダミー回路
- 8 位相比較器
- 10 デイレイ調整回路
- 20 状態判定回路
- 22 状態検出回路
- 31 切り替え部
- 40 遅延回路
- 41～49, INV1～INVn インバータ
- 80～85 NAND回路
- SW1～SWn スイッチ
- NT1～NT7 NチャネルMOSトランジスタ
- PT1～PT8 PチャネルMOSトランジスタ
- GT1, GT2 ゲート
- NOR1, NOR2 NOR回路
- MC1, MC2 MOSキャパシタ
- NA, NB, NC, ND ノード
- Nv 電源ノード
- Ng 接地ノード

【書類名】

図面

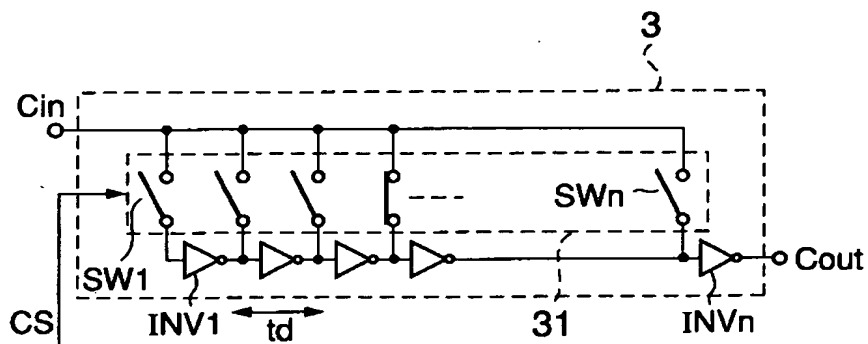
【図 1】

従来の遅延時間調整回路の構成を示す図



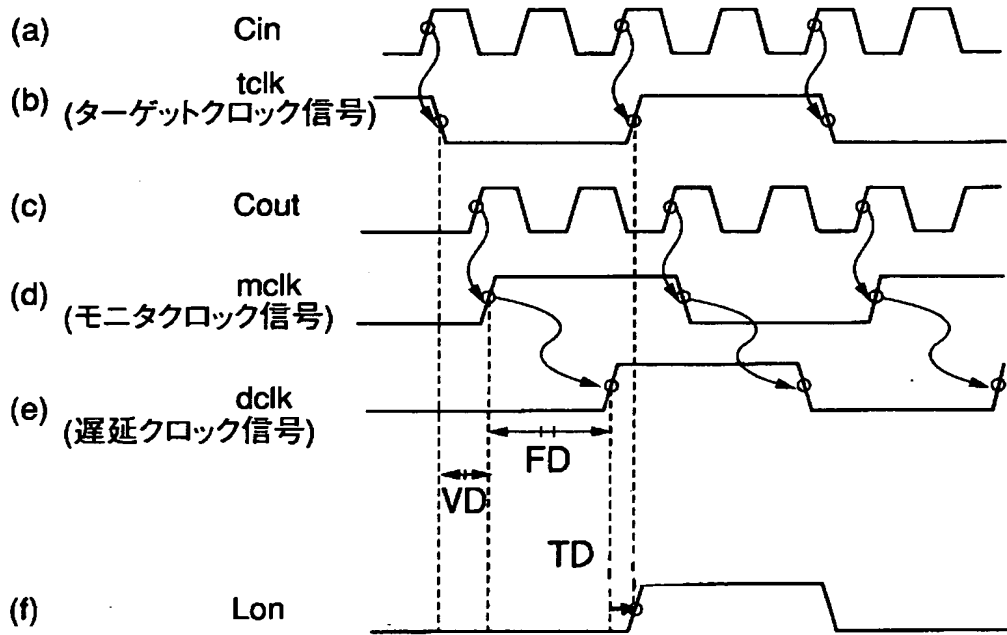
【図 2】

図1に示されたDLL(Delayed Locked Lood)アレイの構成を示す回路図



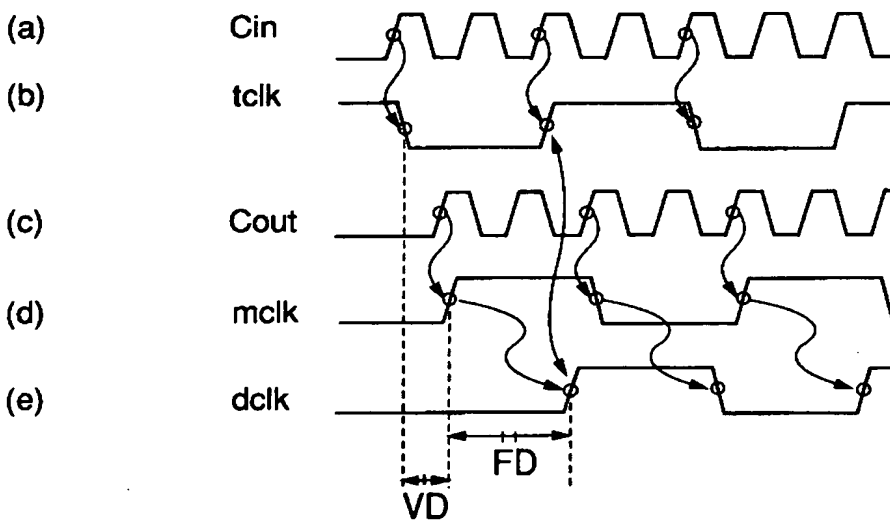
【図 3】

図1に示された従来の遅延時間調整回路の動作を示す第一の波形図



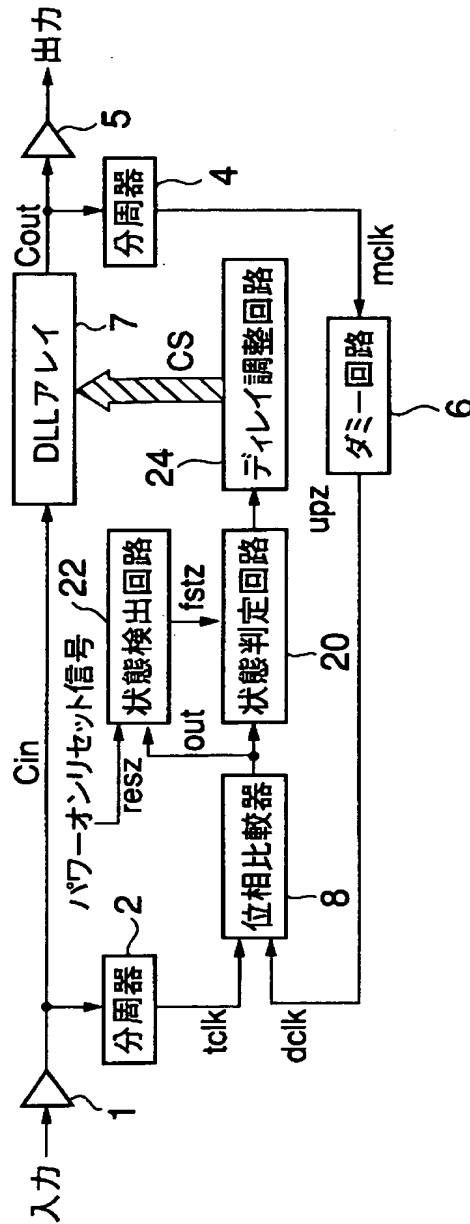
【図 4】

図1に示された従来の遅延時間調整回路の動作を示す第二の波形図



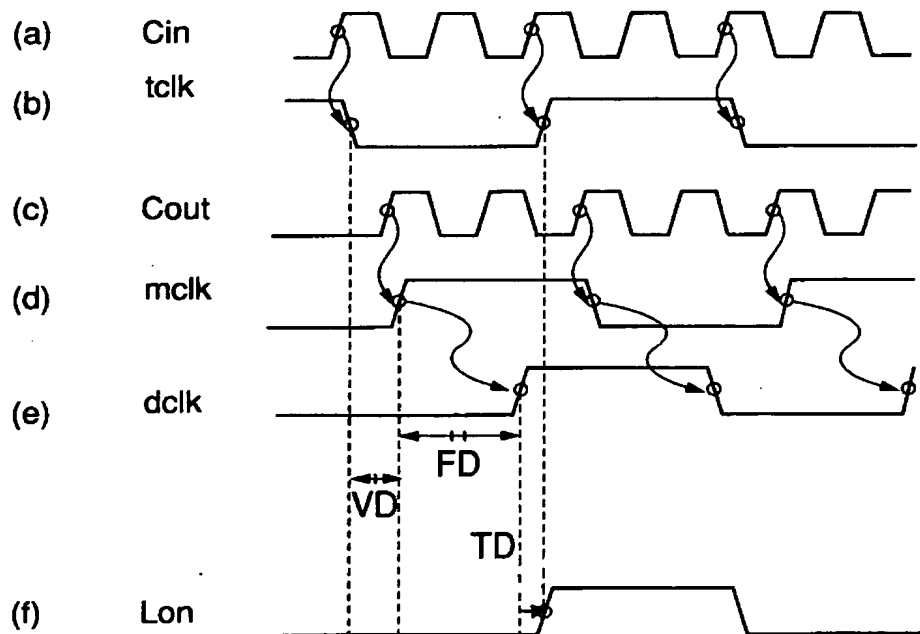
【図 5】

本発明の実施の形態に係る遅延時間調整回路の構成を示す図



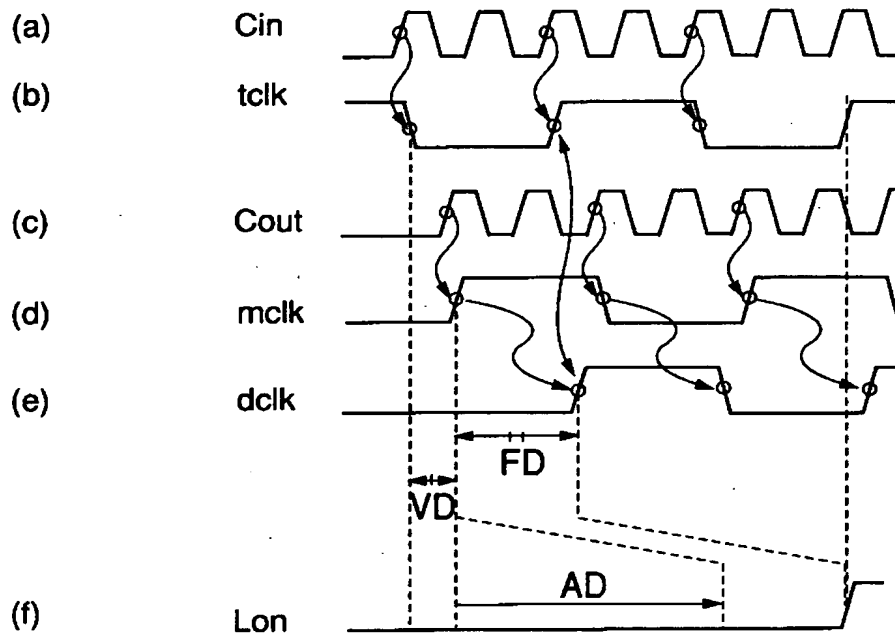
【図 6】

図5に示された遅延時間調整回路の動作を示す第一の波形図



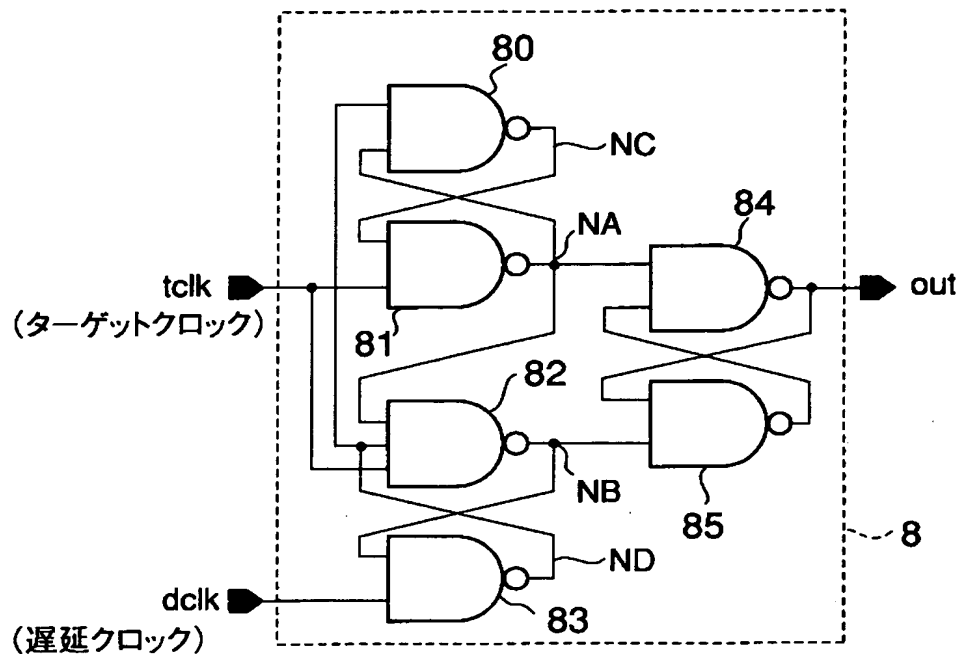
【図 7】

図5に示された遅延時間調整回路の動作を示す第二の波形図



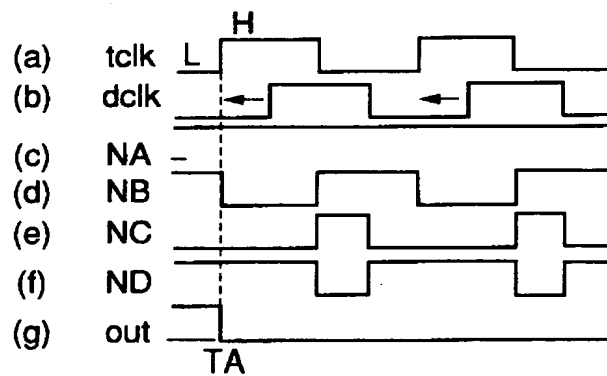
【図 8】

図5に示された位相比較器の構成を示す回路図



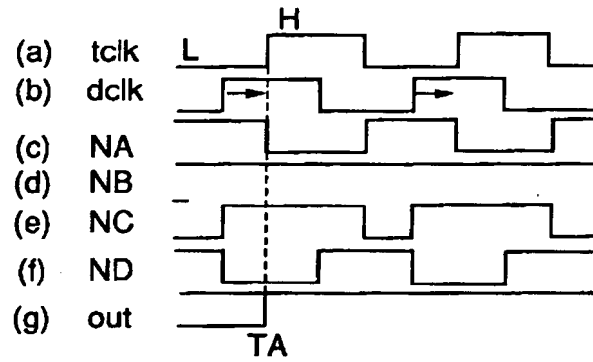
【図 9】

遅延クロック信号の最初のクロックがターゲットクロック信号の一番目のクロックより遅れている場合における、図8に示された位相比較器の動作を示す波形図



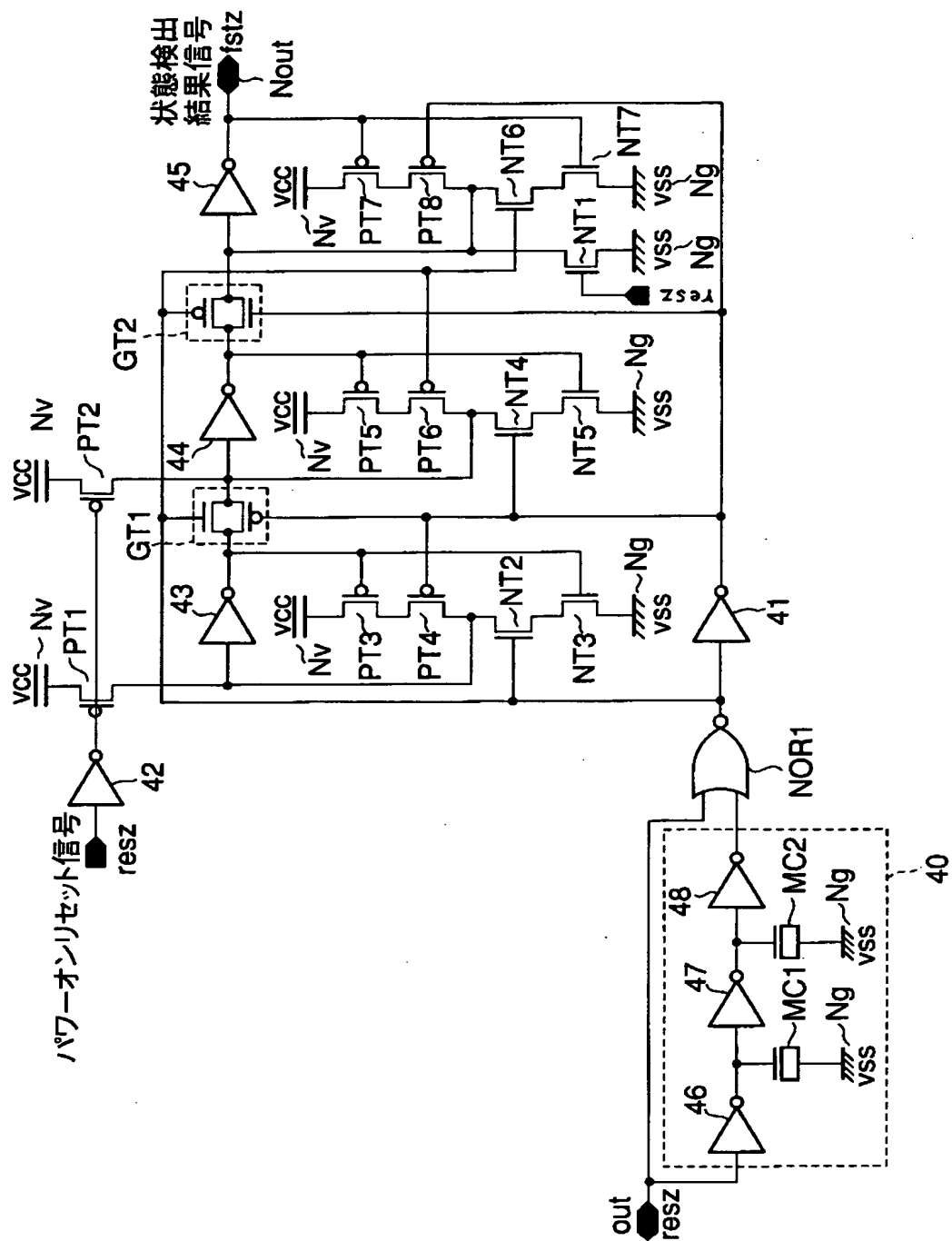
【図 1 0】

遅延クロック信号の最初のクロックがターゲットクロック信号の一番目のクロックより進んでいる場合における、図8に示された位相比較器の動作を示す波形図



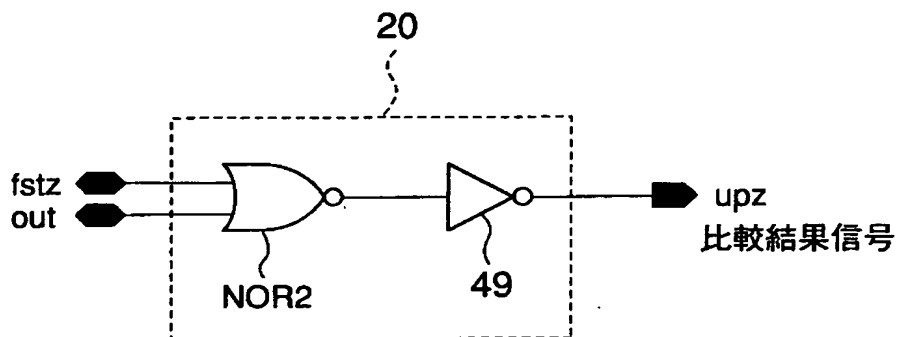
【図 1 1】

図5に示された状態検出回路の構成を示す回路図



【図 1 2】

図5に示された状態判定回路の構成を示す回路図



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 周波数が高い場合においても信号の遅延時間を容易に調整することができる遅延時間調整回路と遅延時間調整方法を提供する。

【解決手段】 入力信号と出力信号の位相が一致するように入力信号の遅延時間を調整する遅延時間調整回路であって、入力信号と出力信号の位相差が N 周期（ N は 0 以外の整数）となるまで出力信号の位相を遅らせる DL アレイを備えたことを特徴とする遅延時間調整回路を提供する。

【選択図】 図 5

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000005223]

1. 変更年月日	1996年 3月26日
[変更理由]	住所変更
住 所	神奈川県川崎市中原区上小田中4丁目1番1号
氏 名	富士通株式会社